

操作部コンポーネント		
取扱説明書	DeviceNet 用電子アクチュエータ、ロータリモーションタイプ ミニトップ®	形 式
		MRP4D/MRP5D/MRP6D

目 次

1、ご使用いただく前に	2
2、ご注意事項	2
3、各部の名称	2
4、出力ストローク・調整範囲説明	4
5、取 付	4
6、結 線	5
7、調 整	5
7、1 マニュアル運転	5
7、1、1 調整順序	5
7、1、2 ゼロ・スパンの調整	5
7、2 ハードウェアの初期設定	5
7、2、1 MAC ID	5
7、2、2 伝送速度	5
7、2、3 通信異常時の動作設定	5
7、3 I/O ポーリングによる運転	6
7、3、1 運転手順	6
7、3、2 ポーリングで使用できる機能	6
7、3、3 不感帯設定	7
7、3、4 入力スケーリング機能	7
7、3、5 AMS 機能	7
8、デバイスプロファイル	7
8、1 デバイスプロファイルとオブジェクト実装内容	8
8、1、1 スレーブデバイスプロファイル	8
8、1、2 オブジェクトの実装	8
9、保 守	14
10、故障と対策	15
11、雷対策	15
12、保 証	15

1、ご使用いただく前に

このたびは、エム・システム技研の製品をお買い上げいただき誠にありがとうございます。本器をご使用いただく前に、下記事項をご確認下さい。

■梱包内容を確認して下さい

- ・ミニトップ本体

注) ミニトップをバルブに取付けるためのヨーク類は付属していません。お客様にてご用意願います。

■形式を確認して下さい

お手元の製品がご注文された形式かどうか、スペックラベルで形式と仕様を確認して下さい。

2、ご注意事項

●取扱いについて

- ・本器に結線作業を行う場合は、電源を遮断して下さい。

●設置について

- ・屋内または直射日光の当たらない屋外で、周囲温度が $-5 \sim +55^{\circ}\text{C}$ の場所および周囲湿度が $30 \sim 85\% \text{ RH}$ (結露しないこと) の場所を選んで設置して下さい。
- ・振動が 0.5 G 以下の場所でご使用下さい。
- ・保守・点検の行える位置に取付けて下さい。また、カバー上部に 15 cm 以上の保守・点検用のスペースを確保して下さい。

●配線について

- ・通信および電源ケーブルは、必ず他のケーブルと分離し、サージや誘導の影響を受けないようにして下さい。
- ・主回路線や高電圧線とは、近接や束線を行わないで下さい。

●屋外等の使用について

- ・屋外など雨水、水滴等のかかる場所でご使用される場合は、コネクタが確実に締まっていることを確認するとともに、ケーブルはたるませて配線して下さい。また、出力軸が上側になるような取付も避けて下さい。

●Oリング、ガスケットについて

- ・調整終了後カバーを取付ける際は、Oリングが溝に確実に収まっていることを確認して下さい。通信BOXカバーを取付ける際もガスケットが脱落しないようご注意ください。

●ヨーク等の設計について

- ・バルブに異物などが噛込んだ場合等、最大定格の約4倍の出力を発生します。ヨークおよびバルブステム等の強度は、十分余裕をみて下さい。
- また、温度コントロールなどで蒸気ラインなどに使用される場合は、周囲温度が使用温度範囲内であっても、配管からの伝熱、輻射により、高温になることが考えられます。その場合は、ヨークを長くするなどし、放熱効果をあげるとともに、断熱材などを使用して下さい。

●その他

- ・故障の原因になりますからポテンショメータのレバー位置を固定している六角穴付止めねじは、絶対に緩めないで下さい。
- ・アクチュエータを足場にしたり、重量物を立て掛けることは避けて下さい。

3、各部の名称

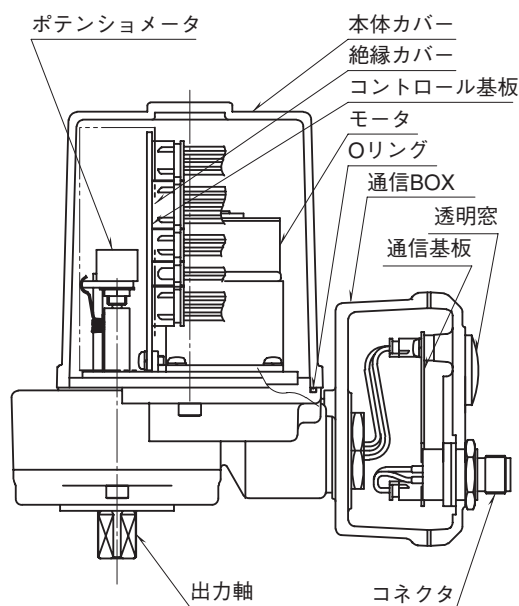


図1 各部の名称 (MRP4D、MRP5D)

注) MRP5D は一部構造が異なります。

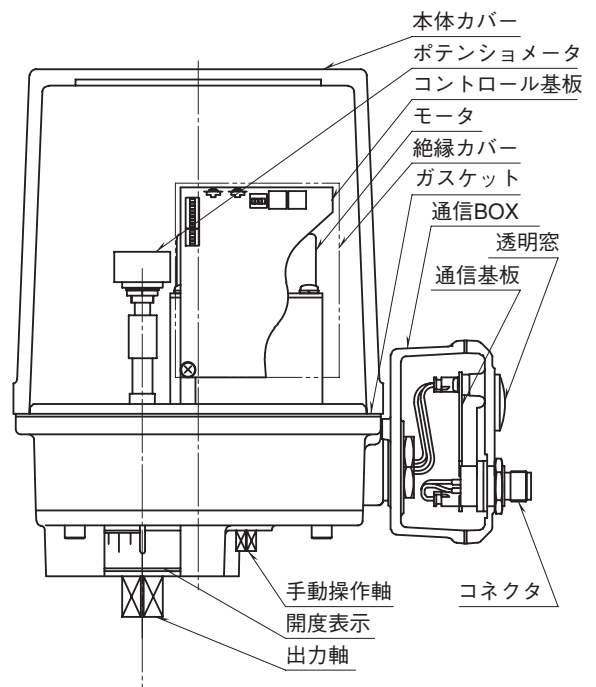


図2 各部の名称 (MRP6D)

■デバイスネット用コネクタ：5芯マイクロコネクタ（オス形）

PIN 割付	
1	ドレイン
2	V+
3	V-
4	CAN_H
5	CAN_L

■電源用コネクタ：XS2M-D424-2（OMRON（株）製）

PIN 割付	
1	24 V
2	24 V
3	GND
4	GND

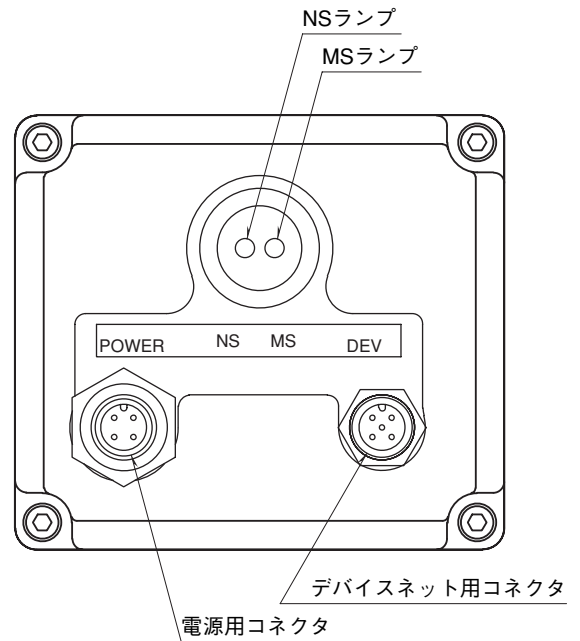


図3 通信BOX部名称

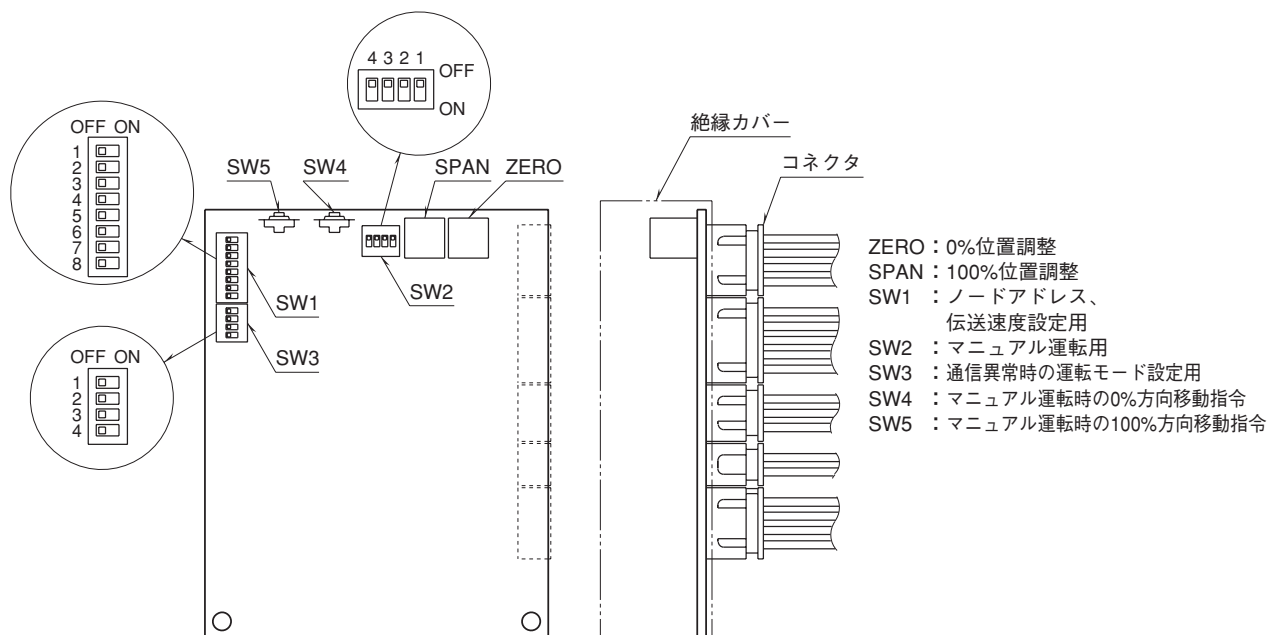


図4 コントロール基板の名称

- 注1) 各調整アジャスタおよび切換スイッチは、過大トルクで操作すると回転止が壊れることがあります。当たりのある所で止めて下さい。
- 注2) SW4、SW5は正しく操作して下さい。斜め押しや位置ずれは、思わぬ故障を引起こす原因になりますので、ボタンの中心部を垂直に押して下さい。操作部強度は9.8 Nのため、9.8 N以下の力で操作して下さい。

4、出力ストローク・調整範囲説明

コントロール基板は、Input as Target（開度指令値）とポテンシオメータからの位置信号を比較増幅し、その差がなくなる方向へモータを駆動します。

なお、一般的な使用開度スパンは0～90°または0～180°ですが、図5の最小・最大スパンに示すように、両方向に5°の調整代を設けてあります。

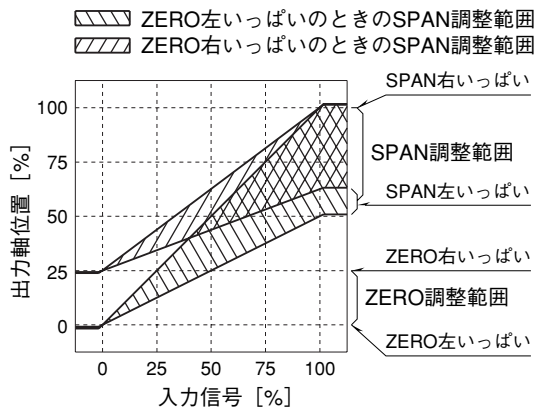


図5 入出力特性（調整範囲）

SPAN 調整範囲は、ZERO 左いっぱいとき 50～100 % ですが、ZERO を右に回すとともに狭くなり、ZERO 右いっぱいとき SPAN 調整範囲は 62.5～100 % に減少します。つまりZERO調整後のストロークに対して50～100 % の範囲が SPAN 調整範囲となります。

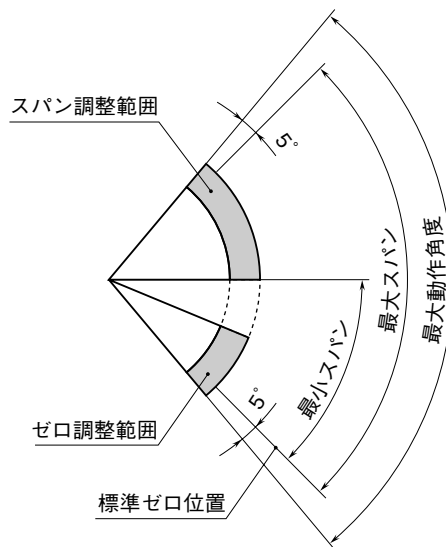


図6 最小・最大開度スパン

表1 形式別開度スパン

形式	最小スパン	最大スパン
MRP4D-1	45°	90°
MRP5D-1		
MRP6D-1		
MRP4D-2	90°	180°
MRP6D-2		

5、取 付

ヨークを用いてミニトップをバルブに下記の要領で取付けます。なお、バルブ、ヨークおよびカップリング等はお客様にてご準備下さい。

ミニトップの設定は出荷時の状態を保って下さい。また、指定の項目以外では電源を遮断した状態で作業を行って下さい。

なお、下記は一般的な取付手順です。これを参考に、お使いになるバルブにあわせて取付けて下さい。

- ①ミニトップに電源と入力信号0%（正作動の場合は100%）を印加し、出力軸がカバー側から見て右いっぱいの状態にして下さい。
- ②バルブのステムを右いっぱいにして下さい。
- ③ミニトップにヨークを取付けて下さい。
- ④バルブのステムにカップリングをセットし、カップリングにミニトップの出力軸をはめ込み、ヨークとバルブを軽く固定します。
- ⑤カップリングを固定し、出力軸とステム軸の心を合わせます。
- ⑥出力軸とステム軸の心が合っていることを確認後、ヨークとバルブを確実に固定して下さい。
- ⑦必要に応じて開度表示板等を取付けて下さい。

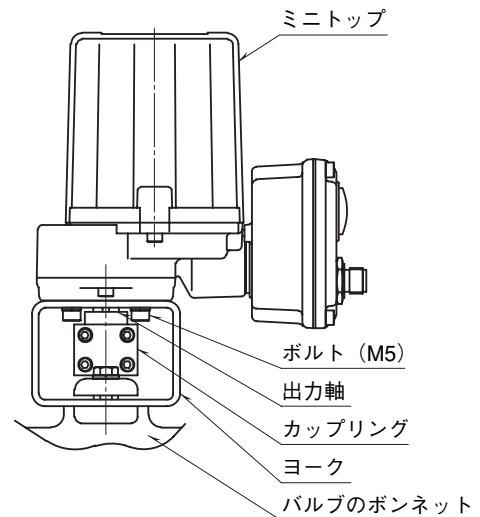


図7 バルブへの取付例

6、結 線

(1) デバイスネット用コネクタ

結線にはマイクロコネクタ対応のデバイスネット準拠ケーブルをご使用下さい。

(例：オムロン（株）製 DCA1)

(2) 電源用コネクタ

結線にはXS2FまたはXS2WD42（オムロン（株）製）等をご使用下さい。

T字ジョイントを使用する場合はXR2R－D427－5（オムロン（株）製）をご使用下さい。

(3) 終端抵抗

終端抵抗付コネクタはDRS2（オムロン（株）製）等をご使用下さい。

7、調 整

7、1 マニュアル運転

通信の状態とは関係なくマニュアル運転が可能です。SW2-1をONにすることによりマニュアル運転モードとなり、SW2、SW4、SW5を使用します。

ここでの説明は、ZEROで調整した出力軸右回転端位置（カバー側から見て）を0%、SPANで調整した左回転端位置を100%位置として説明します。

表2 SW2の位置

No.	OFF	ON
1	通信による制御	マニュアル運転モード
2	無効	マニュアル運転時0%位置指令
3	無効	マニュアル運転時100%位置指令
4	未使用	

注) 2、3が両方ONの場合はいずれも無効となり停止します。

SW4：押している間0%方向に動きます。

SW5：押している間100%方向に動きます。

7、1、1 調整順序

調整はゼロ調整、スパン調整の順で行います。

7、1、2 ゼロ・スパンの調整

①ゼロ調整

電源を投入し、SW2の1と2のみをONにします。これによりマニュアル運転モードに入り、出力軸は0%位置になります。その後、出力軸右回転側の位置が適切になるようにZEROを調整します。

②スパン調整

SW2の1と3のみをONにします。これにより出力軸は100%位置になります。その後、出力軸左回転側の位置が適切になるようにSPANを調整します。

③再度0%側にして位置がずれた場合は、①～②を繰返して下さい。

注1) ZEROに対するSPANの影響が最小となるようになっていきますので、SPANを回したときにも右回転端側の位置はほとんど変化しません。

注2) ストロークを短くしたときハンチング(モータが小刻みに正・反転を繰返す状態)し易くなることがあります。必要に応じて不感帯幅を調整して下さい。

7、2 ハードウェアの初期設定

7、2、1 MAC ID

表3 SW1の位置

No.	1	2	3	4	5	6
値	2 ⁰	2 ¹	2 ²	2 ³	2 ⁴	2 ⁵

SW1の1～6をそれぞれ2進数の1～6桁目に対応させて1をON、0をOFFとして、ノードアドレスを設定します。

表4 設定値とノードアドレス

No.						アドレス
6	5	4	3	2	1	
0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	1	1
0	0	0	0	1	0	2
0	0	0	0	1	1	3
:	:	:	:	:	:	:
1	1	1	1	0	0	60
1	1	1	1	0	1	61

0：OFF、1：ON

7、2、2 伝送速度

伝送速度はSW1の7と8で設定します。

表5 伝送速度設定（*工場出荷時設定）

No.		伝送速度 (kbit/s)
7	8	
OFF *	OFF *	125
ON	OFF	250
OFF	ON	500
ON	ON	設定不可

7、2、3 通信異常時の動作設定

電源投入後、通信異常や未接続の状態が一定時間経過した後の動作をSW3にて設定します。待ち時間は工場出荷時10秒ですが、このパラメータは通信を通じて変更可能です。(詳細はデバイスプロファイルのM-ACTUATOR オブジェクトアトリビュートID128を参照)

表6 通信異常時の動作設定（*工場出荷時設定）

No.				設定動作
1	2	3	4	
OFF *	OFF *	OFF *	OFF *	停止
ON	OFF	OFF	OFF	0%位置制御
OFF	ON	OFF	OFF	100%位置制御

その他の組み合わせは全て停止となります。

■ランプ（MS、NS）表示の意味

表7 ランプ表示

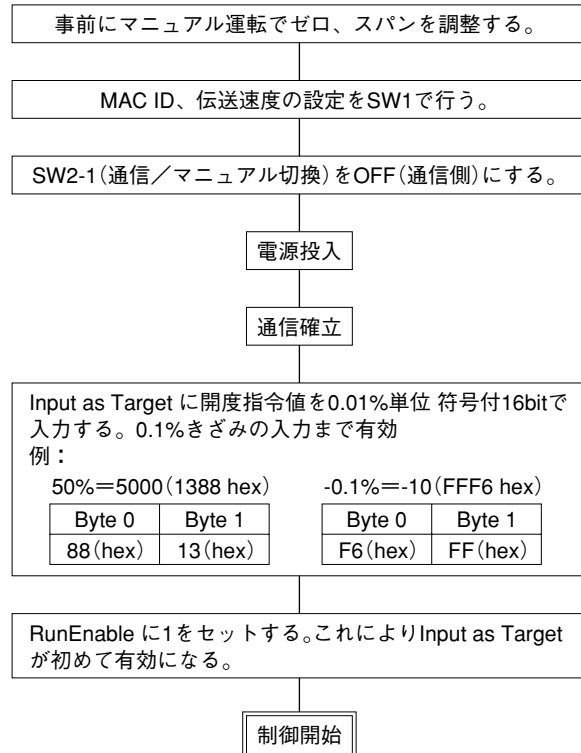
ランプ	状態	ランプ表示色	表示内容
MS	点灯	緑	正常
	点灯	赤	メモリエラー
	点滅	赤	モータロック異常または入力異常
	消灯	—	供給電源なし
NS	点灯	緑	通信接続完
	点滅	緑	通信未接続
	点灯	赤	致命的な通信異常
	点滅	赤	軽微な通信異常
	消灯	—	電源供給なし

7、3 I/Oポーリングによる運転

7、3、1 運転手順

アプリケーションオブジェクトの内、基本的なアトリビュートはAssemblyオブジェクトに展開されており、I/Oポーリングのみで基本的な操作が可能です。

(I/Oデータの割付はAssemblyオブジェクトDataFormatを参照)



ネットワークが確立された後は、RunEnableをセットしてInput as Targetに入力するだけで、簡易に使用可能です。

出荷時設定ではいかなる入力スケーリングも行われずInput as Targetの値はそのまま目標出力軸位置であり、PresentPosition (ポジションフィードバック) と1:1で対応します。

スケーリング設定については「7、3、4 スケーリング」を参照して下さい。

7、3、2 ポーリングで使用できる機能

(1) ポジションフィードバック

出力軸位置はPresentPositionにて示されます。単位はInput as Targetと同様に0.01%単位 符号付16bitです。

(2) 強制指令

① ForcedRetracting

RunEnableが1かつこのbitを1にセットしている間、出力軸位置はForcedRETREnd* (初期値 100%) で設定された値となります。このとき、Input as Targetの値は無視されます。

② ForcedExtending

RunEnableが1かつこのbitを1にセットしている間、出力軸位置はForcedEXTNDEnd*で設定された値(初期値 0%) となります。このとき、Input as Targetの値は無視されます。

(3) 信号出力

① Signal at RETR

PresentPositionがRETR SIG POSN* (初期値 98%) の設定値以上で1、それ未満で0がセットされます。

② Signal at EXTND

PresentPositionがEXTND SIG POSN* (初期値 2%) の設定値以下で1、それを越える場合0がセットされます。

③ Remote / Local

本体の「通信／マニュアル運転」選択SWの状態を示します。
0=通信、1=マニュアル 通信からの制御では本信号は必ず0でなければなりません。

④ AllowableDEVN

PresentPositionがDeadBand* (初期値 0.5%) で示される不感帯内に入っているとき、すなわち出力軸が目標位置にあるとき1がセットされます。

(4) エラー出力

① Error

MotorDeadLock IllegalTarget MemoryFault 3つのエラーの論理和
すなわち、いずれのエラーがあっても1がセットされます。

② MotorDeadLock

過負荷や異物噛込みなどによるモータロックを検出する機能を有しています。ロック検出の際、再起動を行いますが、* Retry (初期値 5) で設定された回数を連続起動しても解除できない場合、本信号を出力して停止します。

③ Illegal Input

-0.5%未満や100.5%を越える入力に対して、本信号は1にセットされます。

IllegalTarget時の動作は* IllegalTargetOperation (初期値 0、動作はプロファイル参照) の設定値によって決定されます。

④ MemoryFault

内部コントローラのメモリに異常がある場合出力されます。この場合、動作は不能であり停止状態となります。電源再投入で回復しない場合は、破損状態にあると考えられます。

(5) エラー解除

MotorDeadLockのみClearDeadlockSIGを使用して解除可能です。解除するには、ClearDeadlockSIGを1にセットします。ただし、MotorDeadLockがクリアされたら0にリセットする必要があります。リセットしない場合MotorDeadLockの機能は無効です。

*) 設定変更する場合、ExplicitMessageを使用します。

EDS ファイルとコンフィギュレータを用いると簡単に設定することができます。

7、3、3 不感帯設定

PresentPosition（出力軸位置）の値は0.1%きざみになりますので、DeadBand（不感帯幅）の設定値は、0.1 0.3 0.5 ... (%) のように、0.2%きざみで端数は切捨てられます。よって、0.2%の設定は0.1%となります。

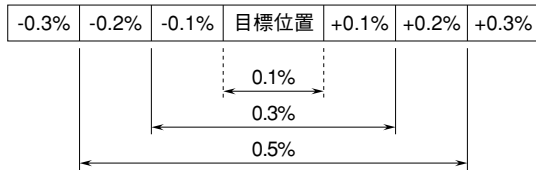


図8 DeadBand（不感帯幅）の推移

出力軸位置が不感帯幅に入っているときは、AllowableDeviationに1がセットされます。

7、3、4 入カスケーリング機能

正・逆作動の切換やスプリットの設定には、以下のパラメータを操作します。
設定変更する場合、ExplicitMessageを使用します。
EDSファイルとコンフィギュレータを用いると簡単に設定可能です。

(1) 正／逆作動切換

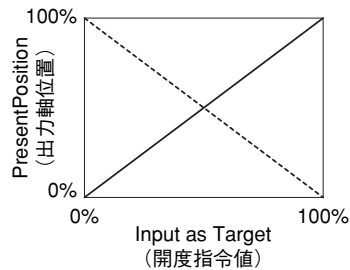


図9 正／逆作動

正／逆作動切換は、Directionを以下のように設定します。

Direction	動作
0	Reverse（逆作動 グラフ実線）
1	Direct（正作動 グラフ破線）

PresentPositionの値と軸の物理位置の相関（Extend側＝0%、Retract側＝100%）には影響しません。

(2) スプリット設定

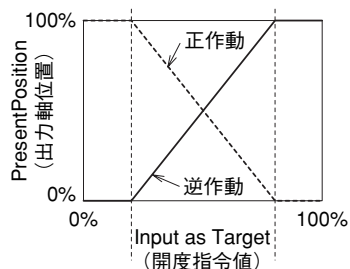


図10 スプリット

使用パラメータ	意味
Input as Zero	PresentPositionが0%になるInput as Targetの値 初期値：0%、設定範囲：-0.5～100%
Input as Full	PresentPositionが100%になるInput as Targetの値 初期値：100%、設定範囲：0～100.5%

ただし、Input as Zero<Input as Fullの関係が必須です。

(3) 入力リミッタ設定

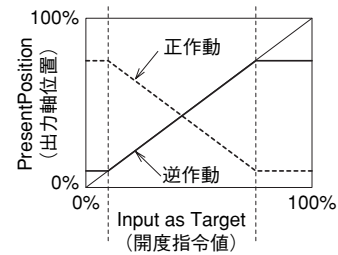


図11 入力リミッタ

使用パラメータ	意味
MIN Input	この値以下のInput as Targetはこの値にクランプされます。 初期値：-0.5%、設定範囲：-0.5～100%
MAX Input	この値以上のInput as Targetはこの値でクランプされます。 初期値：100.5%、設定範囲：0～100.5%

ただし、MIN Input<MAX Inputの関係が必須です。

7、3、5 AMS 機能

アクチュエータやバルブの保守、メンテナンスに有効な機能として以下のようなパラメータが用意されています。（詳細はM-ACTUATORオブジェクトを参照）
コンフィギュレータ、またはExplicitMessageにてアクセスが可能です。クリアするにはゼロを書込みます。

■ DeadLockCNTR

モータがロックした積算回数

■ LastDeadlockingPOSN

一番最後にロックした出力軸位置を保持
工場出荷時のデフォルトはinvalid data = 327.67 %

■ StartingCNTR

モータが起動する度に1カウントアップする起動回数の積算値

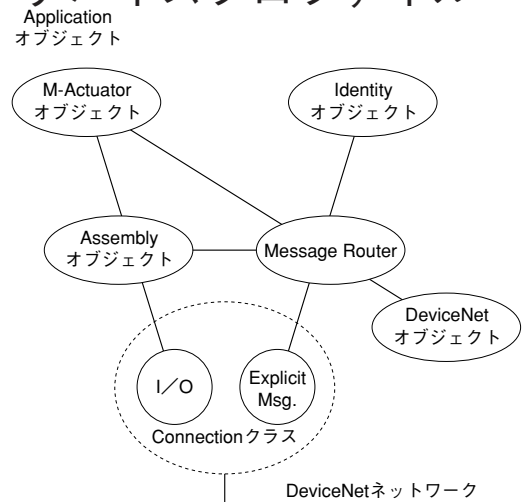
■ TurnOverCNTR

モータが反転する度に1カウントアップする反転回数の積算値

■ Accumulated MVT

出力軸が0.1%移動するたびに1カウントアップする運転距離積算値

8、デバイスプロファイル



8、1 デバイスプロファイルとオブジェクト実装内容

8、1、1 スレーブデバイスプロファイル

一般データ	適合 DeviceNet 仕様	Volume I -Release 2.0 Volume II -Release 2.0	
	ベンダ名	M-SYSTEM CO.,LTD.	ベンダ ID = 184
	デバイスプロファイル名	スレーブ：Generic	プロファイル No. = 0
	デバイスタイプ	0	
フィジカル パフォーマンスデータ	ネットワーク消費電流	60 mA	
	コネクタタイプ	マイクロコネクタ	
	物理層の絶縁の有無	あり	
	サポート LED	Module Network	
	MAC ID の設定	ディップスイッチ	
	デフォルト MAC ID	0	
	伝送速度の設定	ディップスイッチ	
	サポート伝送速度	125 Kbit / s、250 Kbit / s、500 Kbit / s	
通信データ	ブレデファインドマスタ/ス レーブコネクションセット	グループ 2 オンリサーバ	
	ダイナミックコネクションの サポート (UCMM)	なし	
	エクシプリシットメッセージ のフラグメンテーションサポ ート	あり	

8、1、2 オブジェクトの実装

(1) Identity オブジェクト (01H)

オブジェクトクラス	アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
		1	Revision	○	×	01 H
	サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
		0EH	Get_Attribute_Single	なし		

オブジェクトインスタンス 1	アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
		1	Vendor	○	×	184
		2	Device type	○	×	0
		3	Product code	○	×	19
		4	Revision	○	×	1.001
		5	Status (bits supported)	○	×	
		6	Serial number	○	×	ユニットごと
		7	Product name	○	×	MINI-TOP
		8	State	×	×	
		9	Configuration Consistency Value	×	×	
		10	Heartbeat Interval	×	×	
	サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
		05H	Reset	なし：リセット 1：工場出荷時設定後リセット		
		0EH	Get_Attribute_Single	なし		

(2) Message Router オブジェクト (02H)

オブジェクトクラス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート
オブジェクトインスタンス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート
ベンダ固有仕様の追加		なし

(3) DeviceNet オブジェクト (03H)

オブジェクトクラス	アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
		1	Revision	○	×	02H
	サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
		0EH	Get_Attribute_Single	なし		

オブジェクトインスタンス 1	アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
		1	MAC ID	○	×	
		2	Baud rate	○	×	
		3	BOI	○	×	00H
		4	Bus-off counter	○	×	
		5	Allocation information	○	×	
		6	MAC ID switch changed	×	×	
		7	Baud rate switch changed	×	×	
		8	MAC ID switch value	×	×	
		9	Baud rate switch value	×	×	
	サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
		0EH	Get Attribute Single	なし		
		4BH	Allocate Master / Slave_ Connection Set	なし		
		4CH	Release Master / Slave_ Connection Set	なし		

(4) Assembly オブジェクト (04H)

オブジェクトクラス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート

オブジェクトインスタンス 1	セクション	情報		最大インスタンス数		
	インスタンスタイプ	Static I / O		1		
	アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
		1	Number of Members in List	×	×	
		2	Member List	×	×	
		3	Data	○	○	
	サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
		0EH	Get_Attribute_Single	なし		
		10H	Set_Attribute_Single	なし		

■ Assembly オブジェクトインスタンス 1 OUTPUT Data Format

Byte 0	Bit 0	Input as Target LOW	Byte 2	Bit 0	RunEnable
	Bit 1			Bit 1	ClearDeadlockSIG
	Bit 2			Bit 2	
	Bit 3			Bit 3	
	Bit 4			Bit 4	
	Bit 5			Bit 5	
	Bit 6			Bit 6	
	Bit 7			Bit 7	
Byte 1	Bit 0	Input as Target HIGH	Byte 3	Bit 0	Forced Retracting
	Bit 1			Bit 1	Forced Extending
	Bit 2			Bit 2	
	Bit 3			Bit 3	
	Bit 4			Bit 4	
	Bit 5			Bit 5	
	Bit 6			Bit 6	
	Bit 7			Bit 7	

●アトリビュート Data MAP

Name	Class Name	Class No.	Instance	Attribute Name	Att.No.
Input as Target	M_Actuator	0x64	1	Input as Target	102
RunEnable	M_Actuator	0x64	1	RunEnable	101
ClearDeadlockSIG	M_Actuator	0x64	1	ClearDeadlockSIG	123
Forced Retracting	M_Actuator	0x64	1	Forced Retracting	109
Forced Extending	M_Actuator	0x64	1	Forced Extending	110

■ Assembly オブジェクトインスタンス 2 INPUT Data Format

Byte 0	Bit 0	Present Position LOW	Byte 2	Bit 0	Remote / Local
	Bit 1			Bit 1	Error
	Bit 2			Bit 2	Motor Deadlock
	Bit 3			Bit 3	Illegal Input
	Bit 4			Bit 4	Memory Fault
	Bit 5			Bit 5	
	Bit 6			Bit 6	
	Bit 7			Bit 7	
Byte 1	Bit 0	Present Position HIGH	Byte 3	Bit 0	Signal at RETR
	Bit 1			Bit 1	Signal at EXTND
	Bit 2			Bit 2	Allowable DEVN
	Bit 3			Bit 3	
	Bit 4			Bit 4	
	Bit 5			Bit 5	
	Bit 6			Bit 6	
	Bit 7			Bit 7	

●アトリビュート Data MAP

Name	Class Name	Class No.	Instance	Attribute Name	Att.No.
Present Position	M_Actuator	0x64	1	Present Position	103
Manual Online	M_Actuator	0x64	1	Manual Online	100
Error	M_Actuator	0x64	1	Error	117
Motor Deadlock	M_Actuator	0x64	1	Motor Deadlock	118
Illegal Input	M_Actuator	0x64	1	Illegal Input	120
Memory Fault	M_Actuator	0x64	1	Memory Fault	121
Signal at RETR	M_Actuator	0x64	1	Signal at RETR	113
Signal st EXTND	M_Actuator	0x64	1	Signal at EXTND	114
Allowable DEVN	M_Actuator	0x64	1	Allowable DEVN	104

(5) Connection オブジェクト (05H)

オブジェクトクラス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート
	最大可能アクティブコネクション数	1

オブジェクトインスタンス 1	セクション	情報	最大インスタンス数		
	インスタンスタイプ	Explicit Message	1		
	プロダクショントリガ	Cyclic			
	トランスポートタイプ	Server			
	トランスポートクラス	3			
アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
	1	State	○	×	
	2	Instance type	○	×	00H
	3	Transport class trigger	○	×	83H
	4	Produced connection ID	○	×	
	5	Consumed connection ID	○	×	
	6	Initial comm.characteristics	○	×	21H
	7	Produced connection size	○	×	0020H
	8	Consumed connection size	○	×	0020H
	9	Expected packet rate	○	○	
	12	Watchdog time-out action	○	○	One of 01、03
	13	Produced connection path length	○	×	0000
	14	Produced connection path	○	×	
	15	Consumed connection path length	○	×	0000
	16	Consumed connection path	○	×	
サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
	05H	Reset	なし		
	0EH	Get_Attribute_Single	なし		
	10H	Set_Attribute_Single	なし		

オブジェクトインスタンス 2	セクション	情報	最大インスタンス数		
	インスタンスタイプ	Polled I / O	1		
	プロダクショントリガ	Cyclic			
	トランスポートタイプ	Server			
	トランスポートクラス	2			
アトリビュート	ID	内容	Get	Set	値
	1	State	○	×	
	2	Instance type	○	×	01H
	3	Transport class trigger	○	×	82H
	4	Produced connection ID	○	×	
	5	Consumed connection ID	○	×	
	6	Initial comm.characteristics	○	×	01H
	7	Produced connection size	○	×	04H
	8	Consumed connection size	○	×	04H
	9	Expected packet rate	○	○	
	12	Watchdog time-out action	○	×	00
	13	Produced connection path length	○	×	06H (IN 有)
	14	Produced connection path	○	×	20_04_24_02_30_03 (IN 有)
	15	Consumed connection path length	○	×	06H (OUT 有)
	16	Consumed connection path	○	×	20_04_24_01_30_03 (OUT 有)
	17	Production inhibit time	○	×	00
サービス	DeviceNet サービス		パラメータオプション		
	05H	Reset	なし		
	0EH	Get_Attribute_Single	なし		
	10H	Set_Attribute_Single	なし		

(6) M-ACTUATOR オブジェクト (64H)

■クラスアトリビュート

アトリビュートID	アクセス	名 称	Data Type	値
1	Get	Revision	UINT	01H

■クラスサービス

Name	Code	パラメータオプション
Get Attribute Single	0E (hex)	なし

■インスタンスアトリビュート

インスタンス	ID	アクセス	名 称	Data Type	意 味	値
1	100	Get	Remote / Local	BOOL	通信／マニュアル切換 SW の設定確認 本体のコントロール基板の通信／マニュアル切換 SW の状態を示します。マニュアル設定時通信による運転はできません。	0 : Remote (通信) 1 : Local (マニュアル運転)
	101	Set / Get	RunEnable	BOOL	運転開始 この信号を 1 にセットすることで Input as Target、ForcedRetracting、ForcedExtending が有効となります。	0 : 運転停止 1 : 運転開始
	102	Set / Get	Input as Target	INT	開度入力 スプリット等の入力スケーリングが行われない場合、値はそのまま出力軸位置の設定値となります。 ForcedRetracting または ForcedExtending が ON の場合、この値は無視されます。	範囲 -50 ~ 10050 (× 0.01 %) 入力分解能は 0.1 %, これ未満は無視されます。
	103	Get	Present Position	INT	開度出力 0 % = 右回り、100 % = 左回り (カバー側から見て) この関係は Direction の設定によらず一定	範囲 -50 ~ 10050 (× 0.01 %)
	104	Get	Allowable DEVN	BOOL	制御位置到達信号 出力軸位置が不感帯に入ったとき 1 が出力されます。	0 : 不感帯外 1 : 不感帯内で停止中
	105	Set / Get	DeadBand	UINT	不感帯設定 不感帯設定範囲は 0.1 ~ 9.9 % です。 また、設定可能値は 0.1、0.3、0.5、9.7、9.9 % のように 0.2 % 刻みで端数は切捨てられます。	範囲 10 ~ 1000 初期値 50 (× 0.01 %)
	106	Set / Get	RestarLMTG TMR	USINT	再起動制限タイマ 出力軸がいったん停止した後、必ずこの設定時間休止します。	範囲 0 ~ 255 初期値 0 (× 0.1 秒)
	109	Set	Forced Retracting	BOOL	強制開閉入力 出力軸が ForcedRETR End で設定した位置になります。 このとき Input as Target の値は無視されます。	0 : OFF 1 : ON 初期値 0
	110	Set	Forced Extending	BOOL	強制開閉入力 出力軸が ForcedEXTND End で設定した位置になります。 このとき Input as Target の値は無視されます。	0 : OFF 1 : ON 初期値 0
	111	Set / Get	ForcedRETR End	INT	強制開閉位置設定 ForcedRetracting が ON のときの出力軸位置を設定します。	範囲 0 ~ 10050 初期値 10000 (× 0.01 %)
	112	Set / Get	ForcedEXTND End	INT	強制開閉位置設定 ForcedExtending が ON のときの出力軸位置を設定します。	範囲 -50 ~ 10000 初期値 0 (× 0.01 %)
	113	Get	Signal at RETR	BOOL	全開・全閉信号 出力軸位置が RETR SIG POSN の設定値以上で ON になります。	0 : OFF 1 : ON
	114	Get	Signal at EXTND	BOOL	全開・全閉信号 出力軸位置が EXTND SIG POSN の設定値以下で ON になります。	0 : OFF 1 : ON

MRP4D/MRP5D/MRP6D

インスタンス	ID	アクセス	名 称	Data Type	意 味	値
1	115	Set / Get	RETR SIG POSN	INT	全開・全閉信号出力位置設定 出力軸位置がこの設定値以上で Signal at RETR が ON になります。	範囲 0 ～ 10050 初期値 9800 (×0.01 %)
	116	Set / Get	EXTND SIG POSN	INT	全開・全閉信号出力位置設定 出力軸位置がこの設定値以下で Signal at EXTND が ON になります。	範囲 -50 ～ 10000 初期値 200 (×0.01 %)
	117	Get	Error	BOOL	異常の確認 モータロック異常、開度入力異常、メモリ異常の 1 項目以上が異常のとき、異常となります。	0：正常 1：異常
	118	Get	Motor Deadlock	BOOL	モータロック異常 Retry で設定された回転を連続してモータがリトライに失敗した場合にモータロックとなり、モータへの給電を停止します。 Clear Motor Deadlock Signal で解除します。	0：正常 1：モータロック
	120	Get	Illegal Input	BOOL	開度入力異常 Input as Target が -50 ～ 10050 の範囲外に設定されたとき、開度入力異常となります。	0：正常 1：開度入力異常
	121	Get	Memory Fault	BOOL	メモリ異常 本体コントロール基板のメモリに異常があるとき、メモリ異常になります。この場合、動作は不能です。	0：正常 1：メモリ異常
	123	Set	ClearDeadlockSIG	BOOL	モータロック異常の解除 Motor Deadlock 信号を解除します。解除確認後は必ず 0 に戻して下さい。戻さないと MotorDeadlock が働かず、モータ起動不良の原因が取除かれるまでモータがリトライを繰り返します。	0：無効 1：モータロック異常の解除 初期値 0
	124	Set / Get	Retry	USINT	モータ起動不良時のリトライ回数設定 モータ起動不良時、この設定回数モータがリトライを繰り返し、それでも駆動できない場合 MotorDeadlock がモータロックとなります。	範囲 1 ～ 255 初期値 5
	125	Set / Get	IllegalInputOPN	USINT	開度入力異常時の動作 Illegal Input が開度入力異常のときの動作を設定します。	0：入力リミット設定位置 1：停止、2：0 % 位置 3：100 % 位置 初期値 0
	127	Get	COMM ErrorOPN	USINT	通信異常時の動作設定確認 本体コントロール基板の通信異常時の動作設定切換 SW の状態を示します。	0：停止 1：0 % 位置 2：100 % 位置
	128	Set / Get	COMM FaultTime	USINT	通信異常時の動作を開始するまでの待ち時間設定 通信異常が生じてから通信異常時の動作設定で設定された動作を開始するまでの待ち時間の設定をします。	範囲 10 ～ 255 初期値 10 (sec)
	129	Set / Get	Direction	BOOL	入力の正逆作動の選択 正作動：0 % 入力時 100 % 出力 逆作動：0 % 入力時 0 % 出力 PresentPosition (開度出力) と出力軸位置の相関には影響を与えません。	0：逆作動 1：正作動 初期値 0
	132	Set / Get	MIN Input	INT	開度入力リミット値設定 Input as Target の下限リミットを設定します。 この値以下の入力はこの値にクランプされます。	範囲 -50 ～ 10000 初期値 -50 (×0.01 %)
	133	Set / Get	MAX Input	INT	開度入力リミット値設定 Input as Target の上限リミットを設定します。 この値以上の入力はこの値にクランプされます。	範囲 0 ～ 10050 初期値 10050 (×0.01 %)
	134	Set / Get	Input as Zero	INT	スプリット等の入力スケーリング 出力軸位置の設定が 0 % になる Input as Target 値	範囲 -50 ～ 10000 初期値 0 (×0.01 %)
	135	Set / Get	Input as Full	INT	スプリット等の入力スケーリング 出力軸位置の設定が 100 % になる Input as Target 値	範囲 0 ～ 10050 初期値 10000 (×0.01 %)
	138	Set / Get	DeadlockCNTR	UINT	モータロック回数の積算値 モータロック時のリトライ回数の積算値を表示します。	範囲 0 ～ 65535 (×1回)

インスタンス	ID	アクセス	名 称	Data Type	意 味	値
1	139	Get	LastDeadlockPOSN	INT	モータロック位置 最後にモータがリトライした出力軸位置を表示します。	範囲 -50 ～ 10050 (× 0.01 %) 初期値 32767 (無効データ)
	140	Set / Get	StartingCNTR * ¹	UDINT	モータ起動回数の積算値 モータの起動回数の積算値を表示します。	範囲 0 ～ 4294967295 (× 1 回)
	141	Set / Get	TurnOverCNTR * ¹	UDINT	モータ反転回数の積算値 モータの反転回数の積算値を表示します。	範囲 0 ～ 4294967295 (× 1 回)
	143	Set / Get	Accumulated MVT * ¹	UDINT	積算運転距離 ゼロ、スパンで設定したストローク (スパン) を 100 % として積算運転距離を表示します。	範囲 0 ～ 4294967295 (× 0.1 %)

* 1、データは 10 分毎に保存されます。

■インスタンスサービス

Name	Code	パラメータオプション
Get Attribute Single	0E (hex)	なし
Set Attribute Single	10 (hex)	なし

9、保 守

より長く有効にご利用いただくために、使用条件に応じて定期的な点検を実施して下さい。

点検項目	点検内容	不具合時の処置
作動点検	入力を 0 → 50 → 100 → 50 → 0 % にして停止位置が正常なこと。	修理または再調整
異音	作動時に異音が発生しないこと。	修理または再調整
コネクタおよびリード線	コネクタが確実に接続されていること。 リード線の断線、被覆の破れ、傷がないこと。	修理または再調整
ケース内部の湿気または錆	本体内に浸水などによる水分および錆の発生がないこと。 ガスケット類に損傷がないこと。 電線引込み用ケーブルコネクタが緩んでいないこと。	水分の除去、乾燥および発錆部品の交換 ガスケット類に損傷があれば交換 ケーブルコネクタの増締め
ねじ類の緩み	ねじ、ボルト類に緩みがないこと。	増締め
ロックナットの緩み	バルブステム軸のナットに緩みがないこと。	増締め後、再調整

定期点検の結果、不具合時の修理、部品交換を要する場合は、弊社または代理店にご相談下さい。

●給油

塗布している潤滑剤は、黄色モリブデンを用いた極圧グリースで低温から高温まで幅広い使用温度特性を有していますので正常な使用状態においては給油は不要です。

●定期運転

バルブが希にしか開閉されない場合は、定期的 (例えば 1 週間ごと) に動かして異常がないことを確認して下さい。

10、故障と対策

不具合内容	MS ランプ	NS ランプ	原 因	対 策
動作しない	消灯	消灯	電源供給なし	電源を点検する。
	—	緑点滅	OnLine 状態であるがコネクションが確立されていない。	マスタの設定を確認する。
	—	赤点滅	I/O コネクションのタイムアウト	以下を確認して再起動する。
	—	赤点灯	重複 MAC ID または Bus-off	・ MAC ID および伝送速度は適切か。 ・ ケーブル長は適切か。 ・ 断線やコネクタの緩みはないか。 ・ 終端抵抗は適切か。 ・ ノイズは多くないか。
	赤点滅	—	モータのロックまたは Input as Target 値の異常	過負荷や異物の噛込みなどを確認または Input as Target の値を確認をする。
	赤点灯	—	CPU またはメモリの異常	電源再投入、復帰しない場合は要修理
	緑点灯	緑点灯	マニュアル運転モードになっている。	SW1 を通信側に設定する。
動作が不安定			入力リミット値の異常	入力リミット値を確認する。
			不感帯幅の設定値が非常に大きくなっている。	不感帯幅を適正値にする。
			電源電圧が低いまたは変動する。	電源を点検する。
行程の途中で動作しなくなる 行程の途中で開閉速度が遅くなる			ポジションセンサの損傷	ポジションセンサを交換する。
			アクチュエータの機械的損傷	修理
			異物噛込み等によってバルブが過負荷になっている。	バルブを点検する。

11、雷対策

雷による誘導サージ対策のためには、各種避雷器を設置して下さい。なお、電源用避雷器には制限電圧が線間40 V 以下のものをご使用下さい。

(推奨品：MDP－D24 エム・システム技研製)

12、保 証

本器は、厳密な社内検査を経て出荷されておりますが、万一製造上の不備による故障、または輸送中の事故、出荷後3年以内正常な使用状態における故障の際は、ご返送いただければ交換品を発送します。